

## 拒絶理由通知書



特許出願の番号	平成10年 特許願 第335218号
起案日	平成17年 4月12日
特許庁審査官	大谷 謙仁 9433 3Q00
特許出願人代理人	安形 雄三 様
適用条文	第29条第2項

この出願は、次の理由によって拒絶をすべきものである。これについて意見があれば、この通知書の発送の日から60日以内に意見書を提出して下さい。

## 理 由

この出願の下記の請求項に係る発明は、その出願前日本国内又は外国において頒布された下記の刊行物に記載された発明に基いて、その出願前にその発明の属する技術の分野における通常の知識を有する者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により特許を受けることができない。

## 記

・請求項 1、2、4、5、6

・引用文献

第1引用例：実願昭63-34841号（実開平1-145670号）のマイクロフィルム

第2引用例：特開平6-239247号公報

第3引用例：特開平9-132153号公報

第4引用例：特開平6-144280号公報

第5引用例：実願昭61-6442号（実開昭62-118783号）のマイクロフィルム

・備考

第1引用例：ピニオン軸とラック軸の噛合により舵輪の回転運動を直線運動に変換するラック・ピニオン式運動変換機構と、運転者による舵輪の操舵力を補助するモータとを備える電動式パワーステアリング装置において、前記ピニオン軸から前記モータの出力軸までの機構経路中に弾性体（「ダンパ80」）を挿入した電動式パワーステアリング装置。

- ・前記舵輪の回転軸と前記ラック・ピニオン式運動変換機構のピニオン軸とを連結するジョイント（「中間軸7」）を備え、前記モータ及び当該モータの減速機構が前記ジョイントと前記舵輪との間に配置されているコラムタイプのパワーステアリングである点。
- ・前記弾性体は、前記ジョイントの機構中に挿入されている点。  
 （特に、第2図参照。）

第2引用例：ラック・ピニオン式運動変換機構が転がり式ラック・ピニオン運動変換機構である点。（特に、第1図参照。）

第3引用例：ラック・ピニオン式運動変換機構が転がり式ラック・ピニオン運動変換機構である点。（特に、第1図参照。）

第4引用例：舵輪の回転軸に発生する操舵トルクに基づいて演算手段で演算された操舵補助指令値と、前記モータの電流値とから演算した電流制御値に基づいて当該モータを制御する制御手段と、前記操舵トルクの信号を微分して前記操舵補助指令値に加算する補助演算手段とを備える点。（第1図の「位相補償部26」：段落0024記載参照）

第5引用例：前記弾性体は、前記モータの出力軸から当該モータの減速機構までの機構経路中に挿入されている点。（特に、第3図参照。）

\*\*\*\*\*

・請求項 1、3、4、6

・引用文献

第1引用例：実願昭61-6442号（実開昭62-118783号）のマイクロフィルム

第2引用例：特開平6-239247号公報

第3引用例：特開平9-132153号公報

第4引用例：特開平6-144280号公報

・備考

第1引用例：ピニオン軸とラック軸の噛合により舵輪の回転運動を直線運動に変換するラック・ピニオン式運動変換機構と、運転者による舵輪の操舵力を補助するモータとを備える電動式パワーステアリング装置において、前記ピニオン軸から前記モータの出力軸までの機構経路中に弾性体（「弾性体14」「弾性体15」）を挿入した電動式パワーステアリング装置。（特に、第3図参照。）

- ・前記舵輪の回転軸と前記ラック・ピニオン式運動変換機構のピニオン軸とを連結するジョイントを備え、前記モータ及び当該モータの減速機構が前記ジョイントと前記ラック・ピニオン式運動変換機構のピニオン軸との間に配置されているピニオンタイプのパワーステアリングである点。（特に、第1図参照。）

・前記弾性体は、前記モータの出力軸から当該モータの減速機構ま

での機構経路中に挿入されている点。(特に、第3図参照。)

第2引用例：ラック・ピニオン式運動変換機構が転がり式ラック・ピニオン運動変換機構である点。(特に、第1図参照。)

第3引用例：ラック・ピニオン式運動変換機構が転がり式ラック・ピニオン運動変換機構である点。(特に、第1図参照。)

第4引用例：舵輪の回転軸に発生する操舵トルクに基づいて演算手段で演算された操舵補助指令値と、前記モータの電流値とから演算した電流制御値に基づいて当該モータを制御する制御手段と、前記操舵トルクの信号を微分して前記操舵補助指令値に加算する補助演算手段とを備える点。(第1図の「位相補償部26」：段落0024記載参照)

---

#### 先行技術文献調査結果の記録

・調査した分野     I P C 第7版   B 6 2 D 5 / 0 4  
                             D B 名

・先行技術文献

特開昭61-33367号公報

特開平9-2297号公報

特開平8-207792号公報

特開平7-237551号公報

特開平7-215227号公報

特開平7-232653号公報

この先行技術文献調査結果の記録は、拒絶理由を構成するものではない。

---

この拒絶理由について問い合わせがあるときは、

特許審査第2部車両制御・大谷 謙仁

(TEL 03-3501-6941)

まで御連絡下さい。